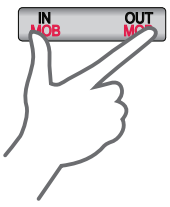
Part no 988-10490-001
5/5

SIMRAD
simrad-yachting.com

Appendice per gli aggiornamenti software di NSS

Questa appendice descrive le nuove funzioni incluse negli aggiornamenti del software NSS RTM-2, RTM-2,5 e RTM-3 che non sono descritte nel Manuale dell'utente NSS o in altre fonti di documentazione.

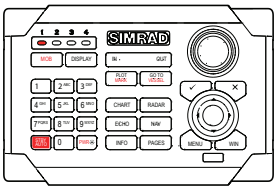
Funzione	RTM-2	RTM-2,5	RTM-3	Fare riferimento a
Posizionamento di più indicatori Uomo in mare		✓		pagina 1
Controller remoto OP40			✓	pagina 1
Cattura schermo		✓		pagina 1
Visualizzatore PDF	✓			pagina 2
Nuove funzionalità cartografiche		✓	✓	pagina 2
StructureMap	✓			pagina 6
AIS SART			✓	pagina 10
Meteo GRIB			✓	pagina 11
GoFree™ wireless		✓		pagina 13
Controllo della fotocamera FLIR			✓	pagina 18
Supporto Fusion Link			✓	pagina 19
Integrazione di Mercury VesselView 7			✓	pagina 20
Registrazione dei dati NMEA 0183			✓	pagina 20
Smorzamento			✓	pagina 21
Configurazione dell'antenna GPS GS25			✓	pagina 21
Miglioramenti BEP CZone	✓			pagina 23



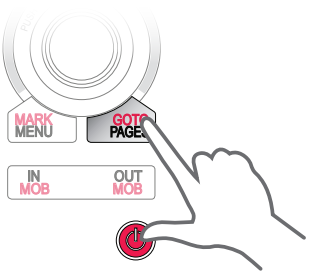
Posizionamento di più indicatori Uomo in mare

Il sistema NSS RTM-3 consente di posizionare più indicatori Uomo in mare premendo ripetutamente i tasti MOB. L'imbarcazione continuerà sempre a navigare verso il primo indicatore MOB fino a raggiungere il waypoint o finché non si interrompe la navigazione. La navigazione verso i successivi indicatori MOB deve essere condotta manualmente.

Controller remoto OP40



Con NSS RTM-3 è possibile collegare un'unità OP40 alla rete e controllare in remoto il sistema NSS.
Per l'unità OP40A viene fornito un manuale a parte.



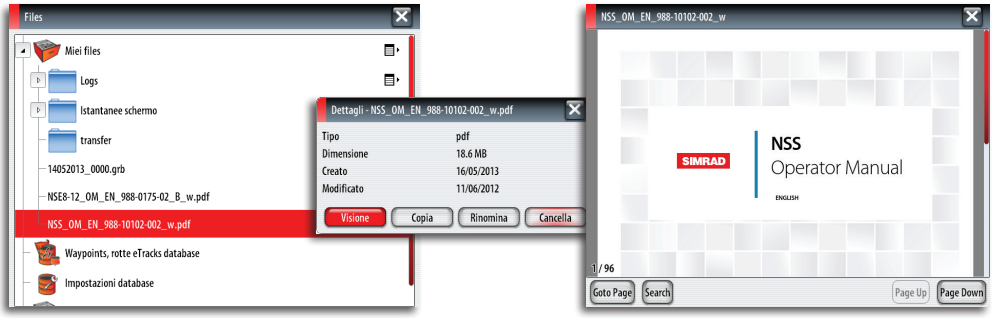
Cattura schermo

La funzione Cattura schermo non è più disponibile come una scelta del menu.
Per catturare una schermata, tenere premuti contemporaneamente il tasto **GOTO/PAGES** e il tasto di accensione.
Per impostazione predefinita, le schermate acquisite vengono salvate nella memoria interna.

Visualizzatore PDF

Il visualizzatore PDF consente la lettura dei manuali e di altri file PDF sull'unità NSS. È possibile leggere i manuali da una scheda Micro-SD inserita o copiarli nella memoria interna dell'unità.

I manuali NSS possono essere scaricati dal sito Web www.simrad-yachting.com.



Utilizzare i tasti e i pulsanti software per spostarsi nel file PDF come mostrato di seguito:

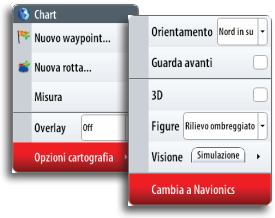
Ricerca, Pagina Su/Giù	Toccare i pulsanti software corrispondenti
Scorrere le pagine	Ruotare la manopola
Eseguire una panoramica della pagina	Trascinare il dito sullo schermo in qualsiasi direzione
Ingrandire/Rimpicciolire la pagina	Premere i tasti **+/-**
Uscire dal visualizzatore PDF	Premere il tasto **X**

Nuove funzionalità cartografiche

Il sistema NSS viene fornito con cartografie diverse a seconda della regione. Tutte le unità supportano Navionics Platinum Plus, TurboView e C-Map (di Jeppesen) mediante una scheda micro-SD o una rete Ethernet.

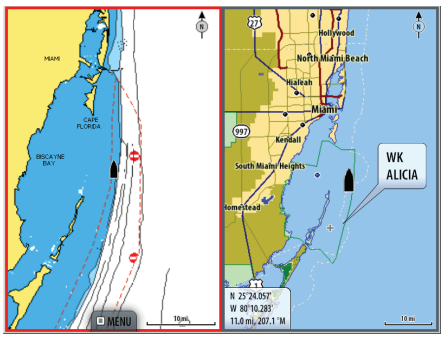
Poiché le carte vengono condivise tramite la rete Ethernet, è necessaria solo una scheda cartografica per imbarcazione.

Selezione del tipo di carta



Il tipo di carta viene selezionato mediante il menu Opzioni cartografia e la selezione viene impostata singolarmente per ciascun riquadro cartografico.

Se sono disponibili più tipi di carta (incorporati, nell'alloggiamento per la scheda SD o nella rete Ethernet) è possibile visualizzare contemporaneamente due diversi tipi di carta in uno schermo diviso.



Vedere il manuale dell'utente per le istruzioni su come personalizzare le pagine.

➔ ***Nota:*** per visualizzare le carte C-Map, è necessario selezionare il tipo di carta **Insight** nel menu.

Se la carta Insight è incorporata e la scheda con la C-MAP si trova nell'alloggiamento o nella rete Ethernet, il sistema seleziona automaticamente la carta con più dettagli disponibile per la regione visualizzata.

Le stesse impostazioni si applicano se sono disponibili due carte Navionics.

Carte 3D

Le carte 3D sono ora disponibili anche per Insight.

Sono disponibili due opzioni di visualizzazione 3D:

- Rotazione: visualizzazione predefinita che consente di mantenere la barca al centro del riquadro cartografico.
- Panoramica: consente di allontanare la visualizzazione della carta 3D dall'imbarcazione.

È possibile passare da un'opzione all'altra toccando le icone di rotazione e panoramica. L'opzione attiva viene indicata in rosso.

È possibile tornare alla visualizzazione predefinita **Rotazione** toccando il pulsante del riquadro **Ritorno a imbarcazione**.

Rotazione della carta 3D

In questa visualizzazione la telecamera ha una posizione fissa e può essere solo ruotata e inclinata.

Per impostazione predefinita, la posizione dell'imbarcazione è al centro, se non è selezionata l'opzione **Guarda avanti**. L'angolo della telecamera è preimpostato per guardare verso l'imbarcazione, come se si guardasse con gli occhi dell'osservatore. La rotazione dell'imbarcazione sulla carta viene definita dalle impostazioni di orientamento della carta.

È possibile modificare l'angolo di inclinazione della telecamera trascinando il dito sullo schermo con movimenti verticali. Ruotare la telecamera intorno al proprio asse verticale trascinando il dito sullo schermo in direzione orizzontale.

→ ***Nota:*** è possibile ruotare la telecamera solo se è stata eseguita la panoramica dalla posizione predefinita dell'imbarcazione, ossia quando è disponibile il pulsante del riquadro **Ritorno a imbarcazione**.

Panoramica

La modalità **Panoramica** consente di visualizzare l'intera carta 3D a prescindere dalla posizione dell'imbarcazione.

Allontanare la telecamera dall'imbarcazione e spostarla nella carta trascinando il dito sullo schermo. Quando si toglie il dito dallo schermo, la visualizzazione resterà impostata nella posizione selezionata.

L'angolo di inclinazione della telecamera è quello impostato nella visualizzazione **Rotazione**.

Zoom

Ingrandire e rimpicciolire la carta 3D utilizzando i tasti **+/-** o la manopola.

Nuove funzioni delle carte Navionics

Sono state apportate alcune modifiche all'organizzazione del menu delle opzioni della cartografia Navionics e sono state aggiunte alcune nuove funzioni.

Nella presente appendice vengono descritte solo le nuove funzioni.

3D

Vedere "Carte 3D".

Community edits (**Modifiche della comunità**)

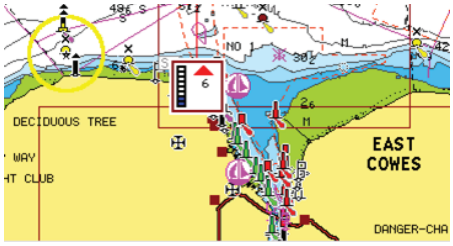
Consente di passare al livello della carta che comprende le modifiche della comunità Navionics. Si tratta di informazioni sugli utenti o modifiche caricate nella comunità Navionics dagli utenti stessi e disponibili nella cartografia Navionics.

Per ulteriori dettagli, fare riferimento alle informazioni su Navionics incluse con la cartografia o al sito Web Navionics: www.navionics.com

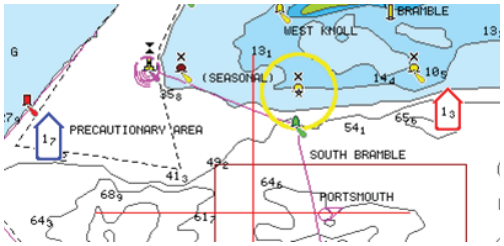
Correnti & maree dinamiche

Mostra le maree e le correnti con un indicatore e una freccia invece che con le icone a rombo utilizzate per le maree statiche e le informazioni sulle correnti.

I dati sulle maree e sulle correnti disponibili nella cartografia Navionics si riferiscono a una data e un'ora specifiche. Il sistema NSS fornisce una visualizzazione animata delle frecce e/o dell'indicatore per mostrare i movimenti delle maree e delle correnti nel tempo.



Informazioni sulle maree dinamiche



Informazioni sulle correnti dinamiche

Vengono utilizzate le seguenti icone e i seguenti simboli:

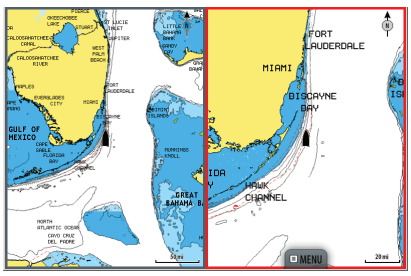
Icone	Descrizione
	Velocità attuale. La lunghezza della freccia dipende dalla velocità e il simbolo viene ruotato in base alla direzione del flusso. La velocità del flusso viene visualizzata dentro il simbolo della freccia. Il simbolo rosso viene utilizzato quando la velocità della corrente è in aumento, quello blu quando la velocità della corrente è in diminuzione.
	Altezza della marea. L'indicatore dispone di 8 etichette ed è impostato in base al valore max/min assoluto del giorno di valutazione. La freccia rossa viene utilizzata quando la marea è crescente, quella blu quando è decrescente.

→ ***Nota:*** tutti i valori numerici vengono mostrati nelle unità del sistema pertinente (unità di misura) impostate dall'utente.

Easy View (Visualizzazione semplificata)

Funzione di ingrandimento che consente di aumentare le dimensioni degli oggetti e del testo della carta.

Nell'immagine dello schermo diviso di seguito l'opzione **Easy View** (Visualizzazione semplificata) è ATTIVATA nel riquadro a destra.

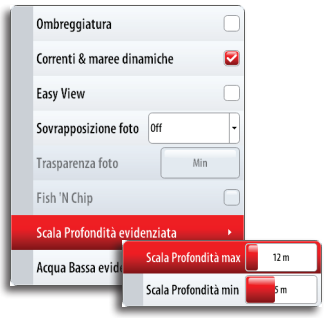


→ ***Nota:*** sulla carta non viene indicato in alcun modo che questa funzione è attiva.

Filtro Rock

Nasconde l'identificazione delle rocce nella carta ad una profondità stabilita.

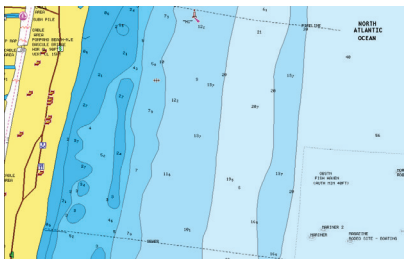
Aiuta a ridurre gli elementi visualizzati sulle carte nelle aree in cui vengono localizzate molte rocce a una profondità molto superiore al pescaggio dell'imbarcazione.



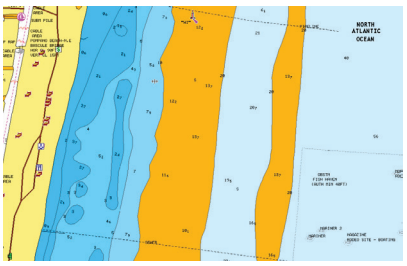
Scala profondità evidenziata

Seleziona una scala di profondità tra le quali Navionics utilizza un colore di riempimento diverso.

Permette di evidenziare una scala specifica di profondità a scopi di pesca. La scala avrà lo stesso livello di accuratezza dei dati cartografici sottostanti, ovvero se la carta contiene solo intervalli di 5 metri per le linee batimetriche, l'ombreggiatura verrà arrotondata al bordo più vicino disponibile.



Nessuna scala profondità evidenziata

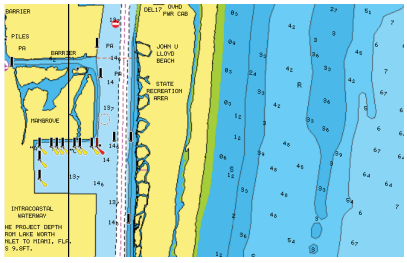


Scala profondità evidenziata, 6 m - 12 m

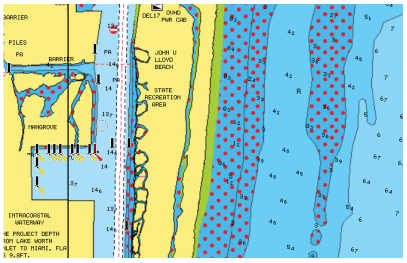
Acqua bassa evidenziata

Evidenzia le aree di acqua bassa.

Permette di evidenziare le aree di acqua bassa tra 0 e una profondità selezionata (fino a 10 metri/30 piedi).



Nessuna acqua bassa evidenziata

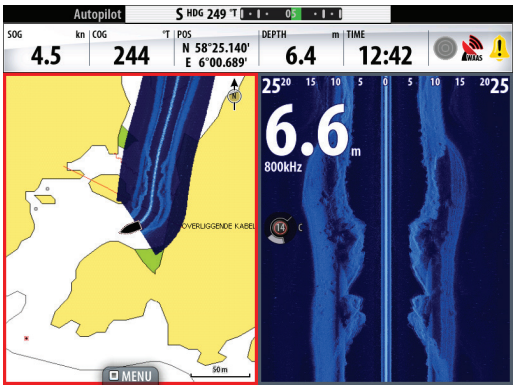


Acqua bassa evidenziata, 0 m - 3 m

StructureMap

La funzione StructureMap™ consente di sovrapporre sulla mappa le immagini di scansione laterale di uno StructureScan. Questa funzione facilita la visualizzazione dell'ambiente subacqueo rispetto alla propria posizione e l'interpretazione delle immagini di scansione laterale.

L'esempio riportato di seguito mostra un riquadro cartografico con la funzione Overlay Struttura, combinato con un riquadro SideScan tradizionale.



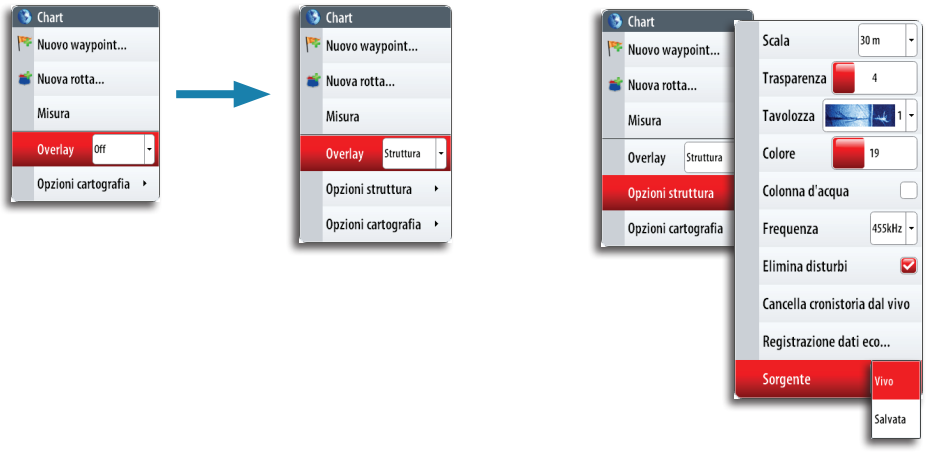
Quando si usa la funzione Overlay Struttura, è possibile spostarsi nella carta come di consueto:

- È possibile effettuare lo zoom della carta e dell'immagine acquisita utilizzando i tasti **+/-** o la manopola
- È possibile spostare la carta per visualizzare l'immagine acquisita trascinando il dito nella direzione selezionata

Se si preme il tasto **X**, il cursore viene rimosso dal riquadro e l'imbarcazione viene posizionata al centro della carta.

Attivazione della funzione Overlay Struttura

1. Attivare la funzione Overlay Struttura dal menu Chart
   - Il menu Chart verrà ingrandito per mostrare le Opzioni struttura
   - I dati della struttura iniziano a essere visualizzati sulla schermata Chart non appena si attiva la funzione Overlay Struttura
2. In Opzioni struttura selezionare Sorgente
   - L'opzione Vivo (dati attuali) è selezionata per impostazione predefinita



→ ***Nota:*** è anche possibile attivare Overlay Struttura selezionando un file StructureMap salvato dalla finestra di dialogo File.

Sorgenti StructureMap

È possibile utilizzare due sorgenti per sovrapporre i log Structure sulle carte:

- Dati attuali (opzione Vivo), utilizzati quando le unità StructureScan sono collegate al sistema NSS
- File salvati (opzione Salvata). Si tratta di dati StructureScan (*.sl2) registrati convertiti nel formato StructureMap (*smf). I file *.smf salvati possono essere utilizzati su unità NSS anche se non è collegata nessuna unità StructureScan.

Sorgente Vivo

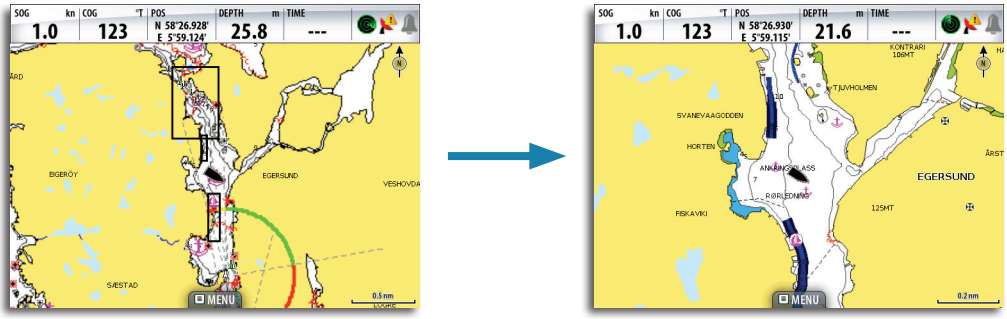
Quando si selezionano i dati attuali, viene visualizzato lo storico delle acquisizioni delle immagini di scansione laterale sotto forma di una scia dietro l'icona dell'imbarcazione. La lunghezza di questa scia varia a seconda della memoria disponibile nell'unità e delle impostazioni di distanza. Quando la memoria è piena, i dati più vecchi vengono automaticamente eliminati e quelli nuovi aggiunti. Quando si incrementa l'intervallo di ricerca, viene ridotta la velocità di impulso del trasduttore StructureScan ma viene aumentata la larghezza e la lunghezza dello storico delle immagini.

➔ ***Nota:*** la modalità Vivo non consente di salvare i dati. Quando si spegne l'unità, tutti i dati recenti vengono persi.

Files salvati

Quando si selezionano come sorgente dei file salvati, il file StructureMap viene sovrapposto sulla mappa in base alle informazioni sulla posizione contenute nel file.

Se la scala cartografica è grande, l'area StructureMap viene indicata da un riquadro fino a quando la scala non è sufficientemente grande da visualizzare i dettagli della struttura.



La modalità di salvataggio viene utilizzata per rivedere ed esaminare i file StructureMap e per posizionare l'imbarcazione su punti di interesse specifici in un'area precedentemente acquisita.

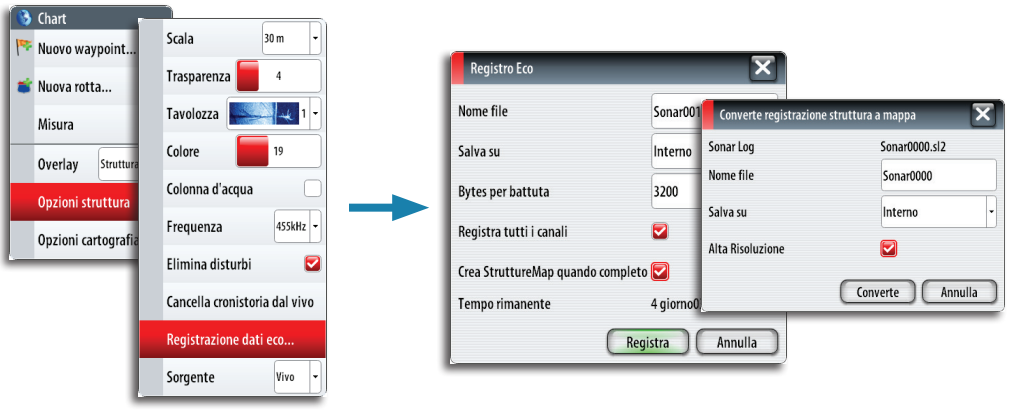
➔ ***Nota:*** quando si utilizzano come sorgente dei file salvati, l'unità NSS visualizza tutti i file StructureMap presenti nella scheda Micro-SD e nella memoria interna del sistema. Se sono presenti più StructureMap relativi alla stessa area, le immagini si sovrapporranno e la carta potrebbe risultare confusa. Se sono richiesti più log della stessa area, è consigliabile inserire le carte su schede Micro-SD separate.

Suggerimenti per StructureMap

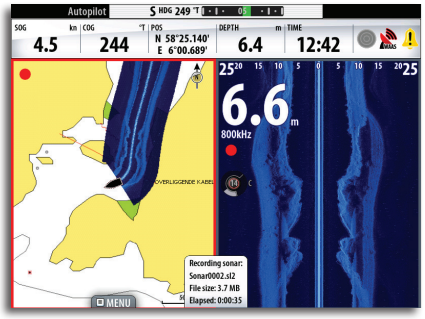
- Per catturare l'immagine di una struttura più alta (ad esempio un relitto), non navigare sopra la struttura. Direzionare l'imbarcazione in modo che la struttura si trovi alla sua destra o alla sua sinistra
- Non utilizzare l'opzione Scala automatica quando si usa Scansione laterale. Impostare la scala della struttura a un livello decisamente più elevato (di due o tre volte) rispetto alla profondità dell'acqua, in modo da garantire una scansione completa e ottimizzare la precisione della conversione
- Non sovrapporre le scie storiche quando si esegue la scansione di un'area su entrambi i lati

Registrazione dei dati StructureScan

È possibile registrare i dati StructureScan da un riquadro cartografico con la funzione Overlay Struttura attivata.



Le registrazioni StructureScan possono anche essere avviate da un riquadro StructureScan. Per ulteriori informazioni, fare riferimento al Manuale di istruzioni NSS.



Durante la registrazione dei dati StructureScan, nella parte inferiore dello schermo lampeggia un simbolo di colore rosso e compare periodicamente un messaggio.

→ ***Nota:*** il messaggio contiene informazioni sulle dimensioni del file. Per una conversione più veloce dei file, mantenere le dimensioni dei log del sonar a 100 MB o inferiori.

La registrazione dello scandaglio viene arrestata selezionando nuovamente la funzione Registra.

Conversione dei dati StructureScan nel formato StructureMap

Un file di log StructureScan (.sl2) viene convertito nel formato StructureMap (.smf) dopo la registrazione dalla relativa finestra di dialogo o dalla finestra di dialogo Files.

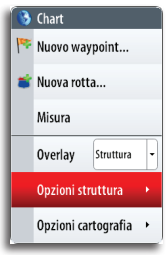
È possibile creare file a risoluzione standard o alta. I file .smf ad alta risoluzione sono più dettagliati ma comportano un aumento dei tempi di conversione e risultano di dimensioni maggiori rispetto ai file con estensione standard.

Per risparmiare spazio sul disco, si consiglia di rimuovere i file StructureScan (*.sl2) dopo la conversione.

Utilizzo di StructureMap con la cartografia

StructureMap offre una funzione completa per la cartografia e può essere utilizzato sia con una cartografia incorporata, sia con Navionics, Insight e altre schede cartografiche di terze parti compatibili con i sistemi NSS.

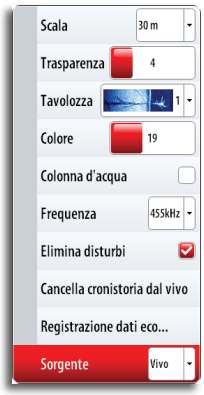
Quando si utilizza StructureMap con la cartografia, copiare i file StructureMap (.smf) nella memoria interna dell'unità. Si consiglia di conservare una copia dei file StructureMap su schede Micro-SD esterne.



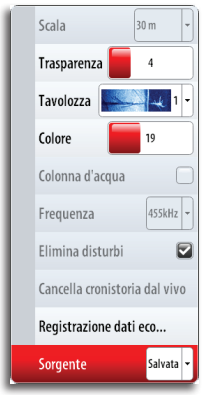
Opzioni struttura

È possibile regolare le impostazioni StructureMap dal menu Opzioni struttura. Il menu è disponibile quando è attivata l'opzione Overlay Struttura.

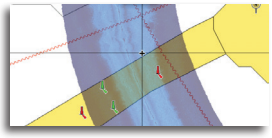
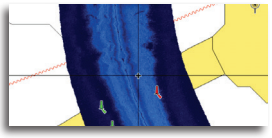
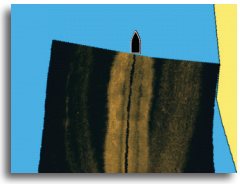
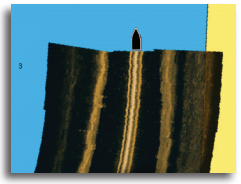
Non tutte le opzioni sono disponibili quando i file StructureMap salvati vengono usati come sorgente. Le opzioni non disponibili vengono visualizzate in grigio.



Opzioni struttura, dati attuali



Opzioni struttura, dati salvati

Scala	Consente di impostare la scala di ricerca
Trasparenza	Consente di impostare l'opacità di Overlay Struttura. Con impostazioni di trasparenza minime, i dettagli della carta vengono quasi del tutto nascosti dalla sovrapposizione StructureMap.  *Trasparenza: Max*  *Trasparenza: Min*
Tavolozza	Consente di selezionare la tavolozza della struttura
Colore	Consente di regolare l'intensità dell'immagine della struttura. Più si incrementa il colore, più echi verranno visualizzati.
Colonna d'acqua	Consente di mostrare o nascondere la colonna d'acqua nella modalità Vivo. Se impostata su OFF, i branchi di pesci mangianza potrebbero non essere visualizzati sull'immagine di scansione laterale. Se impostata su ON, la profondità dell'acqua potrebbe influire sulla precisione dell'immagine di scansione laterale sulla mappa.  *Colonna d'acqua: OFF*  *Colonna d'acqua: ON*
Frequenza	Consente di impostare la frequenza del trasduttore utilizzata dall'unità. L'impostazione 800 kHz assicura la migliore risoluzione, mentre l'impostazione 455 kHz assicura una maggiore copertura della profondità e della scala.
Elimina disturbi	Consente di filtrare le interferenze nel segnale e ridurre il disturbo su schermo
Cancella cronistoria dal vivo	Consente di eliminare le scie dello storico presenti nella modalità Vivo dallo schermo e di mostrare solo i dati più aggiornati
Registrazione dati eco...	Consente di registrare i dati StructureScan
Sorgente	Consente di selezionare la sorgente StructureMap

AIS SART

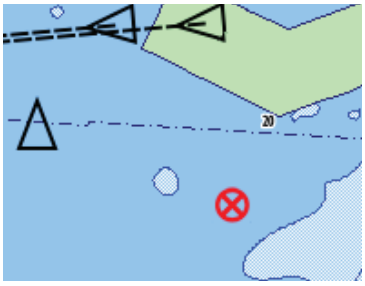
Quando un AIS SART (segnalatore di ricerca e salvataggio) viene attivato, inizia a trasmettere la propria posizione e i dati identificativi. Il dispositivo AIS riceve tali dati.

Se il ricevitore AIS non è conforme ad AIS SART, interpreta i dati AIS SART ricevuti come segnale proveniente da un trasmettitore AIS standard. Un'icona viene posizionata nella carta, ma si tratta dell'icona di un'imbarcazione AIS. Fare riferimento alla descrizione dell'icona nel Manuale dell'utente del sistema NSS.

Se il ricevitore AIS è conforme ad AIS SART, quando si ricevono i dati AIS SART si verifica quanto segue:

- Un'icona AIS SART appare sulla carta nella posizione ricevuta da AIS SART
- Viene visualizzato un messaggio di allarme

Se la sirena è stata attivata, il messaggio di allarme è seguito da un allarme acustico.



La seguente sezione descrive le opzioni disponibili quando un transponder Navico NAIS-400 riceve un messaggio AIS SART.

Messaggio di allarme di AIS SART

Quando si ricevono i dati da AIS SART, un messaggio di allarme viene visualizzato nel sistema NSS. Tale messaggio include il numero univoco MMSI di AIS SART, la posizione, la distanza e la direzione dell'imbarcazione. Sono disponibili tre opzioni:

1. Ignora
   - L'allarme viene spento e il messaggio viene chiuso. L'allarme non compare più

→ ***Nota:*** se si sceglie di ignorare l'allarme, l'icona di AIS SART resta visibile nella carta e AIS SART resta nell'elenco dell'elenco delle imbarcazioni.
Se AIS smette di ricevere i messaggi di AIS SART, AIS SART resta nell'elenco delle imbarcazioni per 10 minuti dopo aver ricevuto l'ultimo segnale.

2. Salva waypoint
   - Il waypoint viene salvato nell'elenco dei waypoint. Il nome del waypoint sarà preceduto dal prefisso MOB AIS SART, seguito dal numero MMSI univoco del transponder SART, ad esempio MOB AIS SART - 12345678.
3. Attiva MOB
   - La visualizzazione passa a un riquadro cartografico zoomato, centrato sulla posizione AIS SART
   - Il sistema NSS crea una rotta attiva verso la posizione AIS SART

→ ***Nota:*** se la funzione MOB è già attiva, verrà terminata e sostituita con una nuova rotta verso la posizione AIS SART.

Se viene selezionata l'icona AIS SART sulla carta, verranno visualizzati i dettagli di AIS MOB.

Meteo GRIB

Il sistema NSS include un visualizzatore di dati GRIB. È possibile importare file GRIB tramite una scheda micro-SD inserita nel lettore di schede e sovrapporre le informazioni alle proprie carte.

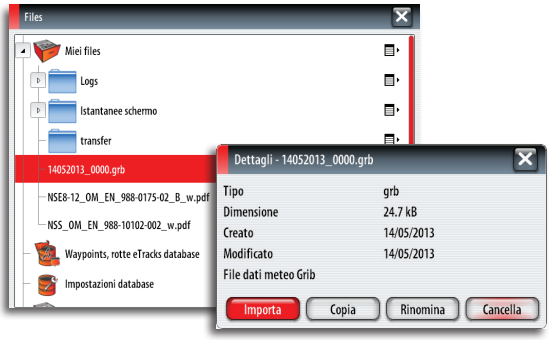
È possibile scaricare i dati GRIB dal sito Web www.grib.us.

Importazione dei dati GRIB

È necessario importare i dati GRIB nella memoria prima di essere utilizzati. È possibile importare il file direttamente dalla scheda micro-SD o dal sistema NSS, se il file è stato prima copiato nel dispositivo.

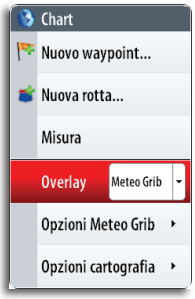
→ ***Nota:*** i dati GRIB importati da una micro-SD non saranno salvati nel sistema NSS. I dati andranno persi a seguito dell'importazione di nuovi dati GRIB.

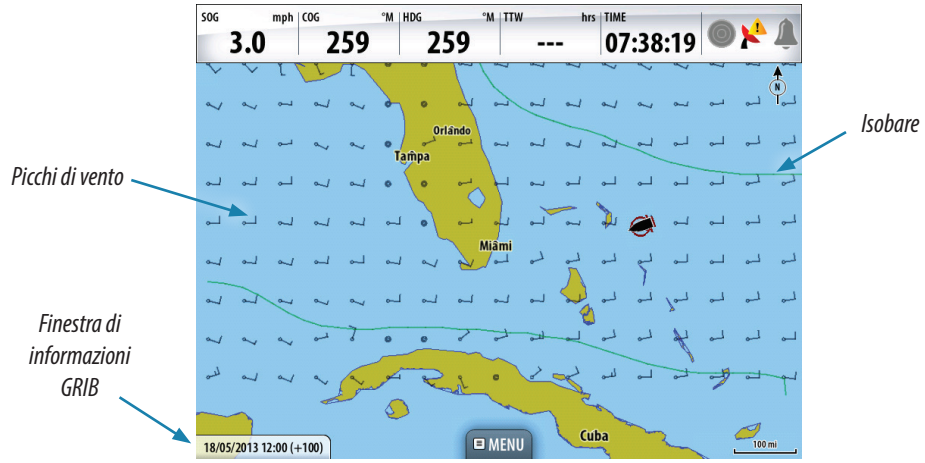
Selezionare il file GRIB nella scheda micro-SD del dispositivo per importare i dati.



Opzioni meteo GRIB

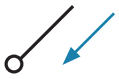
È possibile visualizzare i dati Meteo GRIB importati come immagine sovrapposta nel riquadro cartografico.





Quando è selezionata la sovrapposizione delle informazioni meteo GRIB, il menu Chart include anche le Opzioni meteo GRIB disponibili. Da questo menu è possibile selezionare i simboli meteo da visualizzare, impostare la distanza tra i picchi di vento e regolare l'opacità dei simboli meteo.

Da questo menu è anche possibile visualizzare un'animazione delle previsioni meteo, come descritto più avanti in questo capitolo.



Simboli dei picchi di vento

La rotazione dei picchi di vento indica la direzione del vento.

La velocità del vento è indicata da una combinazione di picchi alti e bassi in fondo alla coda del vento.

◎	Zero nodi / Direzione del vento non determinata
	Picco basso = 5 nodi
	Picco alto = 10 nodi
	Picco freccia = 50 nodi

Se una coda mostra una combinazione di picchi da 5 e 10 nodi, questi dovranno essere aggiunti insieme per dare la velocità del vento totale. Nei seguenti esempi 3 picchi alti + 1 picco basso indicano 35 nodi, mentre 1 picco freccia + 1 picco alto indicano 60 nodi.

Velocità del vento: 35 nodi

Velocità del vento: 60 nodi

Animazione delle previsioni meteo GRIB

Il dati GRIB contengono informazioni sulle previsioni per un determinato numero di giorni. È possibile animare i dati meteo e visualizzare le previsioni relative a un momento e una data specifici. Queste scale temporali variano a seconda del file utilizzato.

Dopo aver selezionato l'animazione, il pulsante del riquadro **Cancella controllo tempo** viene visualizzato in alto nel riquadro cartografico. I comandi relativi a tempo e velocità compaiono sul lato destro del riquadro.

- Premere la manopola per passare dal comando di controllo del tempo a quello della velocità e viceversa.
- Premere il pulsante del riquadro **Cancella controllo tempo** o il tasto **X** per fermare l'animazione.

Selezione dell'ora

Ruotare la manopola per selezionare l'orario per cui visualizzare i dati meteo. Gli incrementi temporali possono variare a seconda del file GRIB.

La modifica dell'ora viene visualizzata nella sezione Controllo tempo e tra parentesi nella finestra delle informazioni GRIB. L'orario è relativo a quello corrente, fornito da un dispositivo GPS collegato al sistema NSS.

Con il passare del tempo sarà possibile visualizzare i dati cronologici relativi al file GRIB rappresentati in ore decorse finché i dati non saranno più attuali. Superato il periodo di attualità, si tornerà all'informazione temporale relativa alla prima previsione nel file.

→ ***Nota:*** se non viene fornito l'orario attuale tramite GPS, l'orario del file GRIB fa riferimento solo alla prima previsione del file. Non visualizza quindi le previsioni meteo in tempo reale.

Velocità di animazione

Utilizzare la manopola per regolare la velocità di animazione.

GoFree™ wireless

Con un'unità WIFI-1 connessa a un sistema NSS con il software RTM-2.5, è possibile utilizzare un dispositivo wireless per controllare in remoto il sistema NSS. Il sistema NSS viene controllato dalle applicazioni scaricate sul dispositivo wireless dall'App Store.

→ ***Nota:*** nel presente documento è stato utilizzato il termine **dispositivi wireless** e i grafici di iPad e App Store fungono da esempi. Tuttavia, la funzionalità wireless viene fornita per i tablet o gli smartphone di altri produttori che possono essere utilizzati per controllare il sistema NSS quando sono disponibili applicazioni corrispondenti.

→ ***Nota:*** per motivi di sicurezza, le funzioni Autopilota e CZone non sono attualmente supportate per il controllo da un dispositivo wireless.

L'installazione e i collegamenti dell'unità WIFI-1 sono descritti nella Guida per l'installazione di WIFI-1.

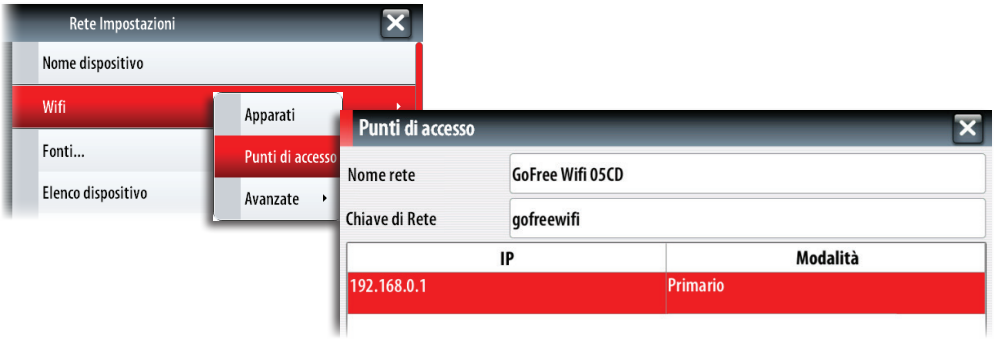
Impostazione del nome del sistema NSS

L'utente può impostare il nome del sistema NSS. Il nome immesso verrà inoltrato sulle reti basate su IP e NMEA 2000.

Scegliere un nome univoco per ogni sistema NSS che consenta l'identificazione di ciascuna unità nell'applicazione Simrad GoFree Controller & Viewer.

Configurazione dell'unità WIFI-1

1. Collegare l'unità WIFI-1 al sistema NSS utilizzando il cavo Ethernet fornito con l'unità WIFI-1
   - Il punto di accesso WIFI-1 viene visualizzato nel menu NSS
   - I campi **Nome rete** e **Chiave di Rete** sono gli stessi presenti sull'etichetta dell'unità WIFI-1
2. Modificare i campi **Nome rete** e **Chiave di Rete**, se necessario



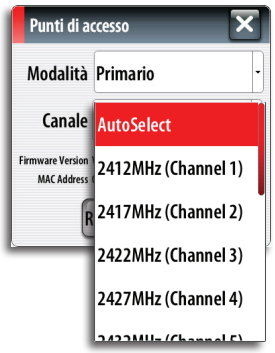
Configurazione di più unità WIFI-1

Su imbarcazioni di grandi dimensioni o con scafo in metallo può essere necessario connettere più punti di accesso WIFI-1 per estendere la portata.

È possibile connettere fino a 2 unità WIFI-1 a un sistema NSS, ma solo una di queste, definita come punto di accesso primario, può essere utilizzata per connettere il dispositivo wireless al sistema NSS.

1. Aprire la finestra di dialogo dei punti di accesso, come illustrato sopra
2. Attivare la linea per l'unità WIFI-1 connessa e ridefinirla come punto di accesso secondario

3. Connettere e definire l'unità WIFI-1 aggiuntiva come descritto nella sezione "Configurazione dell'unità WIFI-1" a pagina 13
   - L'ultima unità WIFI-1 connessa è ora il punto di accesso primario, che è possibile utilizzare per connettere il dispositivo wireless al sistema NSS.



Selezione del canale di comunicazione

L'unità WIFI-1 seleziona automaticamente il canale utilizzato per le comunicazioni con i dispositivi wireless.

È necessario cambiare il canale se altri dispositivi di trasmissione causano conflitti (più reti, telefoni wireless e così via) o se si utilizza l'apparecchio in aree con una selezione di canali limitata.

I canali possono essere cambiati manualmente mediante l'elenco a discesa.

→ ***Nota:*** solo persone esperte devono configurare più unità WIFI-1 o cambiare il canale di comunicazione.

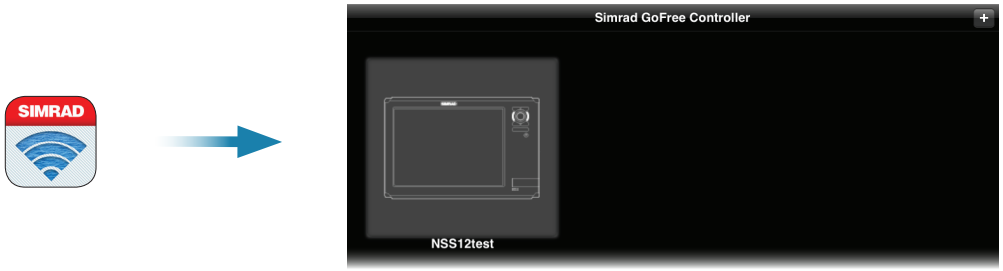
Connessione del dispositivo wireless all'unità WIFI-1

Configurare la rete del dispositivo wireless per definire l'unità WIFI-1 come punto di accesso primario.

- Il **Nome rete** si trova nel menu del sistema NSS. Fare riferimento a "Configurazione dell'unità WIFI-1" a pagina 13.

Attivazione/Disattivazione del controllo wireless del sistema NSS

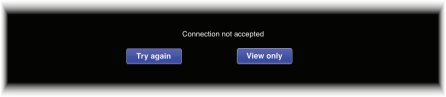
1. Scaricare l'applicazione Simrad GoFree Controller & Viewer dall'App Store sul dispositivo wireless.
2. Avviare l'applicazione e toccare l'icona NSS nella pagina di GoFree Controller per richiedere il controllo remoto del sistema NSS.



La prima volta che si richiede il controllo remoto dal dispositivo wireless, il sistema NSS richiede di confermarlo dal dispositivo.

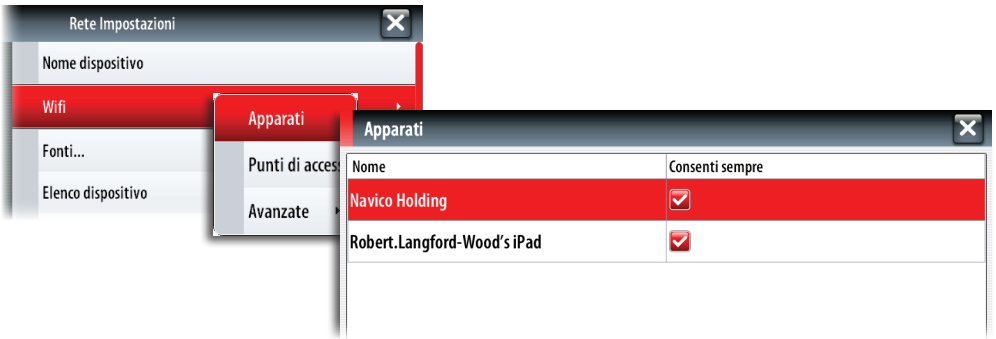
Sono disponibili le seguenti opzioni:

Sì	Consente il controllo dal dispositivo wireless, purché il dispositivo sia collegato alla rete WIFI-1. Sarà necessario richiedere nuovamente il controllo remoto se il dispositivo wireless si ricollega alla rete WIFI-1 in un secondo momento.
No	Non consente il controllo da parte del dispositivo wireless. Lo schermo del sistema NSS può essere visualizzato nel dispositivo wireless, ma non è consentita alcuna operazione.
Sempre	Consente il controllo del sistema NSS dal dispositivo wireless fino a quando si decide di disabilitare il controllo. Vedere la descrizione più avanti in questa sezione.



Una volta confermato il controllo, viene immediatamente stabilita la connessione.

Tutti i dispositivi wireless abilitati al controllo del sistema NSS possono essere visualizzati nell'elenco dei dispositivi WiFi.

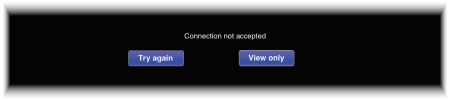


Disabilitare il controllo wireless

È possibile disabilitare il controllo wireless da un dispositivo remoto come segue:

1. Nell'elenco dei dispositivi selezionare il dispositivo wireless che si desidera disabilitare
2. Deselezionare l'opzione Consenti sempre
3. Tenere premuta la riga selezionata nell'elenco e premere il tasto **MENU** per visualizzare il menu

4. Selezionare **Scollegato**
5. Nel dispositivo wireless selezionare l'opzione View only

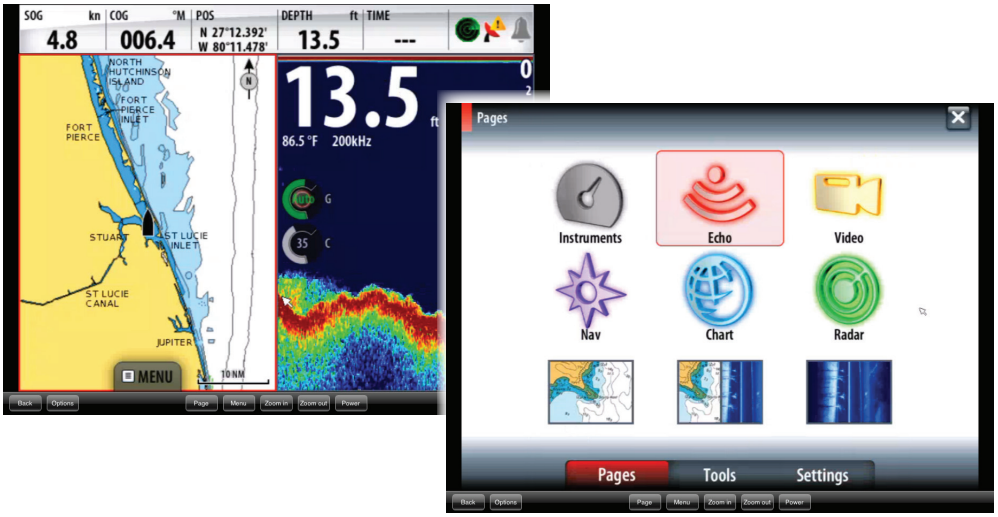


È possibile visualizzare lo schermo del sistema NSS nel dispositivo wireless ma non è consentita alcuna operazione.

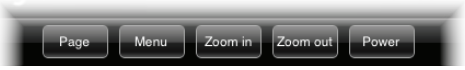
Il controllo wireless del sistema NSS viene ristabilito riavviando l'applicazione e confermando il controllo remoto.

Utilizzo del sistema NSS con il dispositivo wireless

Quando il controllo remoto viene accettato, la pagina del sistema NSS viene riprodotta sul dispositivo wireless.



L'immagine del sistema NSS include pulsanti software che funzionano come i tasti presenti sul pannello anteriore del sistema NSS.



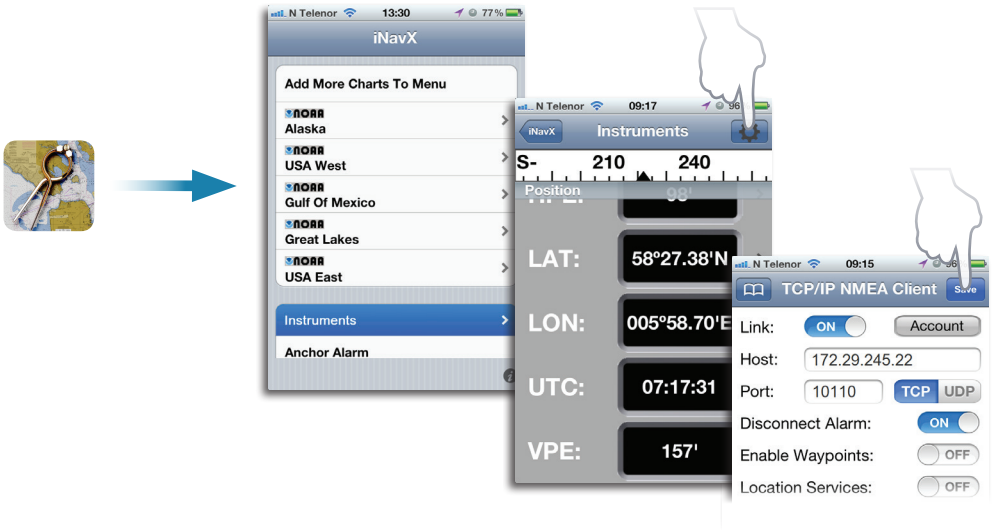
Consente di selezionare il sistema NSS da controllare se più sistemi sono connessi all'unità WIFI-1 attiva

Consente di tornare alla pagina di GoFree Controller

Uso dell'unità WIFI-1 per il bridge dati

L'unità WIFI-1 può essere utilizzata per il bridge dei dati dal sistema NSS ad altre applicazioni in esecuzione su un dispositivo remoto wireless.

La figura di esempio di seguito mostra la configurazione per l'applicazione iNavX in esecuzione su un iPhone.

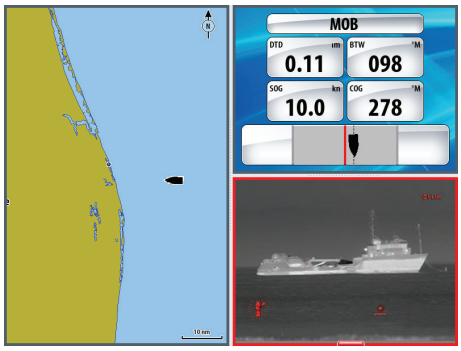


Le informazioni su indirizzo IP e porta si trovano nel sistema NSS come illustrato di seguito.

Controllo della fotocamera FLIR

Se è disponibile una fotocamera FLIR nella rete Ethernet, è possibile visualizzare il video e controllare la fotocamera dal sistema NSS.

È possibile impostare un riquadro video come riquadro singolo o come uno dei riquadri di una pagina di riquadri multipli. Fare riferimento al Manuale dell'utente del sistema NSS per ulteriori informazioni relative all'impostazione dei riquadri.



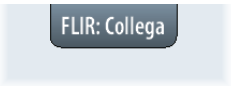
Connessione alla videocamera FLIR

Quando un riquadro video è attivo, il sistema NSS riconosce automaticamente una fotocamera FLIR, se disponibile nella rete.

→ ***Nota:*** quando è presente un server DHCP nella rete Ethernet, la fotocamera FLIR deve essere configurata e impostata per avere un indirizzo IP statico prima che venga stabilita la connessione. Per le istruzioni su come configurare un modello specifico di fotocamera FLIR, fare riferimento alla documentazione FLIR.

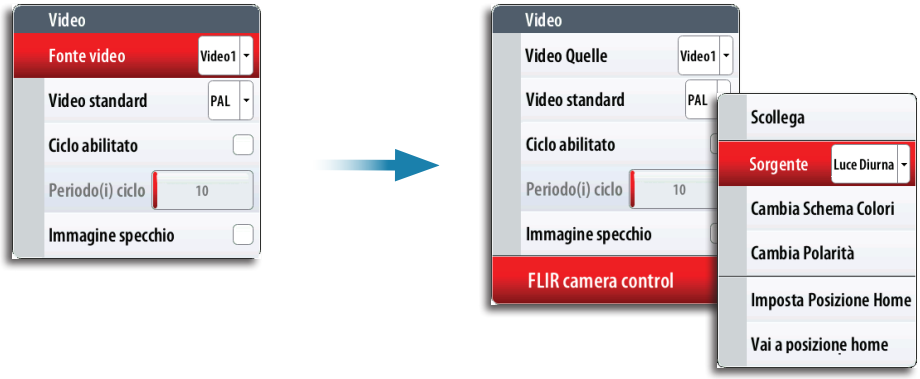
→ ***Nota:*** è possibile collegare una sola fotocamera FLIR alla volta alla rete Ethernet.

Quando si attiva un riquadro video, il sistema inizia a cercare una fotocamera FLIR nella rete.



Se viene persa la connessione, verrà indicato da un tasto del riquadro. Toccare il tasto per ristabilire la connessione.

Quando viene stabilita la connessione, il menu cambia per includere l'accesso al controllo della fotocamera FLIR.



→ ***Nota:*** è possibile assumere il controllo della fotocamera da qualsiasi unità NSS connessa alla rete Ethernet.

Panoramica e inclinazione della fotocamera

Quando viene stabilita la connessione alla fotocamera FLIR, i pulsanti panoramica e inclinazione appaiono nel riquadro video. Le frecce sinistra e destra controllano la panoramica della fotocamera, mentre le frecce su e giù inclinano la fotocamera.

Premere uno dei pulsanti freccia nel riquadro per controllare la fotocamera. La fotocamera si sposta finché si tiene premuto il pulsante.

Zoom dell'immagine video

È possibile eseguire lo zoom dell'immagine video utilizzando i tasti **+/-**.

Sono disponibili due opzioni di zoom, a seconda dell'opzione selezionata per la sorgente della fotocamera FLIR. Fare riferimento alla sezione Opzioni per la sorgente della fotocamera FLIR di seguito.

Zoom digitale

Disponibile solo quando la fotocamera è in modalità Infrarossi.

In questa modalità, lo zoom viene rappresentato a livelli (0, 2x e 4x). Ogni volta che si premono i tasti **+/-** il livello di zoom aumenta o diminuisce.

Zoom ottico

Disponibile in modalità luce diurna.

In questa modalità la fotocamera esegue lo zoom finché si tengono premuti i tasti **+/-**.

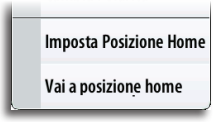
Opzioni per la sorgente della fotocamera FLIR

La fotocamera FLIR include sia le sorgenti video Luce diurna che Infrarossi.

Quando si seleziona la sorgente Infrarossi, sono disponibili le seguenti opzioni:

Cambia Schema Colori	Scorre lo schema colori del video FLIR in uscita. Ognuno di questi schemi mappa un colore diverso a una temperatura diversa
Cambia Polarità	Inverte lo schema colori. Ad esempio, invece di: Bianco = Caldo e Nero = Freddo, diventerà Nero = Caldo e Bianco = Freddo

Posizione Home della fotocamera



È possibile impostare la posizione di panoramica e inclinazione corrente come Posizione Home della fotocamera.

In seguito sarà possibile tornare rapidamente a tale posizione della fotocamera.

Supporto Fusion Link

È possibile controllare i dispositivi FUSION-Link collegati alla rete NMEA 2000 dal sistema NSS.

L'integrazione al momento è limitata e non supporta le seguenti funzioni:

- Connettività a più dispositivi FUSION-Link
- Canale VHF e controlli meteo Sirius attraverso i dispositivi FUSION-Link
- Controlli DVD attraverso il sistema NSS

→ ***Note:*** per controllare l'audio sull'unità NSS, occorre prima abilitarlo.

Per ulteriori informazioni sul controllo audio del sistema NSS, fare riferimento alla sezione Audio del Manuale dell'utente del sistema NSS.

Un dispositivo Fusion Link collegato alla rete NMEA 2000 dovrebbe essere identificato automaticamente dal sistema NSS. In caso contrario, abilitare la funzione dall'opzione avanzata nel menu delle impostazioni del sistema.

Integrazione di Mercury VesselView 7

La visualizzazione e l'interazione dei dati Mercury VesselView 7 SmartCraft sono consentite attraverso il sistema NSS quando nella rete NMEA 2000 è presente un dispositivo gateway VesselView 7.

Un'icona Mercury appare automaticamente nel riquadro Pagine quando il dispositivo è disponibile.

È possibile accedere alle impostazioni di Mercury VesselView 7 dalla barra del menu nella parte inferiore della schermata di VesselView 7.

Per ulteriori dettagli sul monitoraggio e il controllo di VesselView 7, fare riferimento alla documentazione di Mercury VesselView 7.

Le seguenti interazioni con VesselView non sono pienamente supportate dal sistema NSS:

- Smart Tow non è disponibile
- Il testo descrittivo dei guasti non è visualizzato
- Le informazioni sulla manutenzione all'avvio non vengono visualizzate
- Il controllo Zeus Axius AutoPilot non è disponibile
- Il supporto J1939 non è disponibile

modificare un'impostazione.
Verifica se le caratteristiche FLIR vengono mostrate.
Verifica se le funzioni Mercury sono visualizzate.

Un dispositivo Mercury VesselView 7 collegato alla rete NMEA 2000 deve essere identificato automaticamente dal sistema NSS. In caso contrario, abilitare la funzione dall'opzione avanzata nel menu delle impostazioni del sistema.

Registrazione dei dati NMEA 0183

Tutti i dati in uscita seriali inviati tramite la connessione TCP NMEA 0183 vengono registrati in un file interno. È possibile esportare ed esaminare questo file a scopo di manutenzione e di individuazione dei guasti.

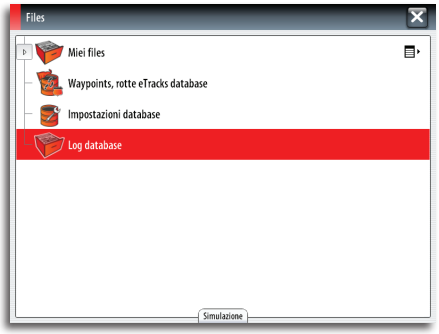
La dimensione massima del file è predefinita. Se sono stati aggiunti molti altri file al sistema (registrazioni di sonar e/o StructureMap, musica, immagini e file PDF), questo può ridurre la dimensione massima consentita per il file di registro.

Il sistema registra quanti più dati possibile entro il limite per la dimensione del file, quindi inizia a sovrascrivere i dati meno recenti.

Esportazione del file di registro

Il file di registro può essere esportato dalla finestra di dialogo Files.

Quando si seleziona Log database, viene richiesto di selezionare una cartella di destinazione e un nome di file. Una volta accettato, il file di registro viene scritto nella posizione selezionata.



Smorzamento

Questa funzione viene utilizzata per ottenere una lettura più stabile sul display se sono presenti fluttuazioni nei dati ricevuti dai sensori.

A tale scopo viene calcolata la media dei dati ricevuti. Un valore elevato causa un aggiornamento ritardato dei dati sul display.

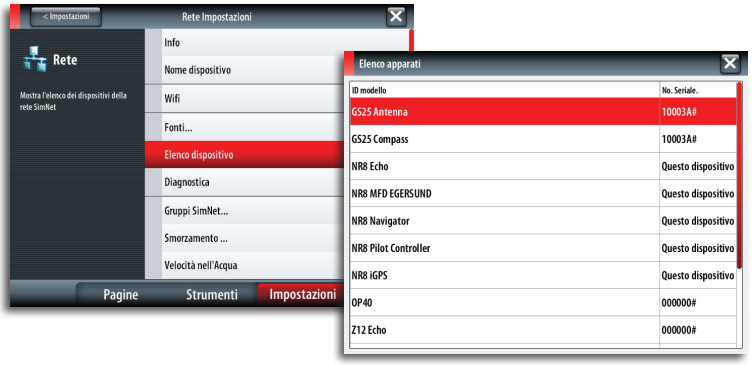
→ ***Nota:*** si tratta di uno smorzamento interno applicato solo al display. Non modifica i dati in rete o nell'uscita NMEA 0183. Deve essere utilizzato quando il sensore non dispone di una funzione di smorzamento interna.

→ ***Nota:*** se lo smorzamento per **Direzione** è elevato quando si utilizza l'autopilota, la direzione acquisita potrebbe essere diversa dalla direzione letta sul display (funzionalità di acquisizione dell'angolo di rotta).

Configurazione dell'antenna GPS GS25

L'antenna GS25 include sensori incorporati per la direzione e la posizione.

Quando si connette un'antenna GS25 al sistema, questo dispositivo verrà visualizzato nell'elenco di dispositivi sia come **GS25 Antenna** che come **GS25 Compass**. Sia l'antenna che la bussola devono essere configurate dal sistema NSS.



Configurazione dell'antenna GPS

1. Toccare la riga **GS25 Antenna** nell'elenco dei dispositivi per visualizzare la finestra di dialogo con le informazioni sul dispositivo GS25 Antenna
2. Selezionare il pulsante **Configura** nella finestra di dialogo con le informazioni sul dispositivo per accedere alle seguenti impostazioni

Abilita WAAS/MSAS/EGNOS

Attiva Satellite Based Augmentation System (SBAS), un sistema in grado di aumentare ulteriormente la precisione di una posizione GPS, fino a 1 metro circa. La copertura non è disponibile a livello mondiale, dal momento che attualmente WAAS copre l'America del Nord, MSAS copre l'Asia orientale (principalmente Giappone) e EGNOS copre l'Europa. Al di fuori di queste aree, la funzione può essere disattivata, nel caso il segnale SBAS venga comunque ricevuto ma di fatto peggiori i dati sulla posizione.

Intervallo di aggiornamento della posizione

Regolato in base al tipo di imbarcazione a cui è destinato il ricevitore GPS e per ridurre al minimo il traffico dati NMEA 2000 non necessario. Per imbarcazioni ad elevata velocità e barche a vela ad alte prestazioni, è consigliabile impostare l'intervallo di aggiornamento massimo per ottenere una misurazione delle prestazioni con la massima precisione. Nelle imbarcazioni a velocità ridotta e nelle grandi reti con intenso traffico di rete, un intervallo di aggiornamento elevato è poco utile. Un intervallo di aggiornamento basso può essere preferibile per ridurre il carico di rete e per diminuire la distrazione visiva causata da valori in continuo cambiamento.

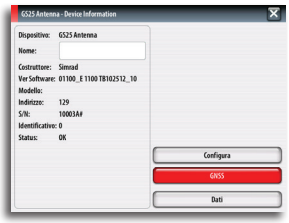
Filtro COG/SOG

Questo filtro uniforma i dati di uscita calcolando la media. L'impostazione migliore dipende dal tipo di imbarcazione e dalle preferenze dell'utente.

Identificativo

Se nella rete è presente più di un dispositivo dello stesso tipo, il numero identificativo potrebbe essere modificato in un numero univoco per una maggiore facilità di identificazione.

GNSS



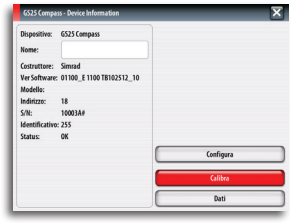
1. Tornare alla finestra di dialogo con le informazioni sul dispositivo GS25 Antenna
2. Selezionare il pulsante del riquadro **GNSS** per accedere all'impostazione GNSS

Le opzioni GPS e GLONASS possono essere attivate contemporaneamente o una alla volta. In genere, il GPS offre la massima precisione, ma in determinate circostanze è possibile ottenere una posizione migliore attivando entrambe le opzioni oppure soltanto GLONASS. Un'indicazione di base delle prestazioni può essere visualizzata nella pagina Satelliti. Una volta acquisita una posizione, è possibile annotare e confrontare EPE e HDOP: i valori più bassi per ciascun elemento indicano la migliore posizione.

Calibratura della bussola

Prima della configurazione, è necessario calibrare la bussola GS25. Tale operazione deve essere eseguita in base alla procedura descritta nella guida all'installazione dell'antenna GPS o come indicato di seguito.

Prima di avviare la calibratura, assicurarsi che la bussola sia montata saldamente nella propria sede definitiva.

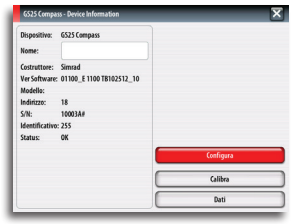


Per ottenere buoni risultati, eseguire la calibratura in condizioni di mare calmo e con vento minimo. Seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo e impiegare circa 60-90 secondi per effettuare un cerchio completo.

1. Avviare la calibratura selezionando il pulsante **Calibra** nella finestra di dialogo con le informazioni sul dispositivo
2. Seguire le istruzioni online

Durante la calibratura, la bussola misurerà la magnitudine e la direzione del campo magnetico locale.

- Se il campo magnetico locale è più forte del campo magnetico terrestre (il campo locale ha una lettura superiore al 100%), la calibratura della bussola avrà esito negativo
- Se il campo magnetico locale risulta superiore al 30%, individuare eventuali oggetti magnetici interferenti e rimuoverli. Oppure portare la bussola in un altro luogo. L'angolo del campo (locale) indicherà l'oggetto magnetico interferente.



Configurazione della bussola

1. Toccare la riga **GS25 Compass** nell'elenco dei dispositivi per visualizzare la finestra di dialogo con le informazioni sul dispositivo GS25 Compass

Offset della bussola

La differenza tra la linea di fede della bussola e la linea centrale dell'imbarcazione deve essere compensata.

2. Individuare la direzione dalla posizione della barca a un oggetto visibile. Utilizzare una carta o un plotter cartografico.
3. Direzionare l'imbarcazione in modo che il suo centro sia allineato con la linea che punta verso l'oggetto.
4. Modificare i parametri di offset in modo che la direzione verso l'oggetto e la lettura della bussola siano equivalenti

→ ***Verificare*** che l'angolo di rotta della bussola e la direzione verso l'oggetto abbiano la stessa unità (magnetico o vero).

Miglioramenti BEP CZone

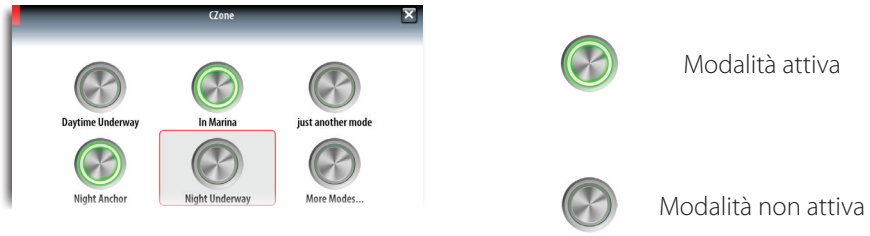
Accesso rapido al riquadro CZone da Pagine

Quando il sistema CZone è collegato e configurato, nel riquadro di panoramica Pagine (pagina iniziale) viene visualizzata l'icona CZone. Questa icona consente di accedere al riquadro CZone, in cui sono contenute le icone per le modalità CZone.

Icona di stato intuitiva delle modalità CZone

Le modalità CZone consentono di controllare in modo efficiente più circuiti con un solo tocco. Queste modalità vengono solitamente configurate durante l'installazione.

Sul riquadro CZone è possibile visualizzare fino a 6 modalità tra quelle utilizzate di frequente. Se ne vengono configurate più di 6, è possibile accedere alle ulteriori modalità tramite l'opzione ***More Modes...***.



Supporto AMCI (AC Main Control Interface) e ACOI (AC Output Interface) CZone

AMCI consente di selezionare il dispositivo di alimentazione di rete che fornirà l'alimentazione all'imbarcazione. ACOI fornisce i controlli di attivazione/disattivazione e la protezione della distribuzione dell'alimentazione per i dispositivi CA presenti sull'imbarcazione. È possibile configurare i controlli CA nel riquadro CZone Control and Monitor.